(19 日本国特許庁 (JP)

①特許出願公開

⑩公開特許公報(A)

昭58—77190

⑤Int. Cl.³ F 04 C 18/16

識別記号

庁内整理番号 8210-3H 砂公開 昭和58年(1983)5月10日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 3 頁)

匈スクリユー流体機械の軸振動防止装置

②特

願 昭56-174566

②出

願 昭56(1981)11月2日

⑩発 明 者 茂利英智

土浦市神立町502番地株式会社

日立製作所機械研究所内

⑩発 明 者 三階春夫

土浦市神立町502番地株式会社 日立製作所機械研究所内

⑪出 願 人 株式会社日立製作所

東京都千代田区丸の内1丁目5

番1号

個代 理 人 弁理士 薄田利幸

明 相 普

1. 発明の名称 スクリュー流体機成の軸振動防止装置

2. 特許請求の範囲

ロータケーシング、ギャケーシング、軸受ケーシングかよび増速機ケーシングからなるケーシング内に互にかみ合う雌、雄ロータを設け、この両ロータをスラスト軸受およびラジアル軸受を放けてした。 前記ギャケーシング内に確体圧シリンのでは、このでは、このでは、ロータに対し、このでは、ロータに対し、このでは、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、ロータに対って、は、の軸張動防止疾亡。

3. 発明の詳細な説明

本発明はスクリユー症体機械におけるスクリユ ーロータの軸振動防止装置に関するものである。 世来のこの種院体機械、特にオイルフリータイプの圧縮機は第1図かよび第2図に示すように、ロータケーシング18、ギヤケーシング1b、軸受ケーシング1cかよび増速機ケーシング1dからなり、かつ入口通路2bと入口2aかよび内に、ロータもと出口通路3bを有するケーシング1内に、互にかみ合う雄ロータもを収納して構成されている。その雌78、6aはラジアル軸受8bとスラスト軸受9bかよびラジアル軸受8bとスラスト軸受9sによりそれぞれ回転自在に支持されている。ト軸受9cによりそれぞれ回転自在に支持されている。

駆動原(図示せず)に接続する駆動軸10に取付けられたギャ11は雄ロータ4の一方側の軸6 に取付けられたピニオン12とかみ合い、雄ロータ4の他方側の軸6 bには同期歯車13が取付けられている。との同期歯車13は雌ロータ5の一方側の軸7bに取付けられた同期歯車14と

かみ合つている。また雌・雌ロータ5・4の一方側の帕7 B 、6 B には軸封装置15が、他方側の軸7 b 、6 b には軸封装置15と根状ばね16 b 。16 B がそれぞれ装着されている。

上記のような構造の圧縮機では、雌・雌ロータ 5・4に作用するガス圧により生ずるスラスト力 はスラスト軸受9b,9aにより受けとめられる と共に、前記様状はね16b,16aはスラスト 力の方向へスラスト軸受9d,9cをそれぞれ押 圧する。すなわちスラスト軸受9a,9bおよび 9c,9dは強状ばね16a,16bによりそれ ぞれ所定の予圧を受けている。

ところが、上記のようなばねによる予圧方式では、雌、雄ロータの軸方向振動を完全に抑制する とが困難である。その軸方向振動を観測できる のは、圧稲機の部分負荷時をよび無負荷時のよう にガス圧によるスラスト力が小さい場合であり、 特に雌ロータは全負荷時においてもガス圧による スラスト力が小さいから軸方向振動をしばしば起 す恐れがある。との軽負荷時の振動原因としては、

び第2図に示す符号と同一のものは同一部分を示するのとする。

第3凶および第4凶において、18ª,18b はロータ曲6 b . 7 b に収付けられたスラスト軸 受gc,gdをそれぞれ内蔵するようにギャケー シング1 b に取付けられ、かつ旅体圧例えば油圧 海入路19 a、19 bをそれぞれ有する油圧シリ ンダ、20 a, 20 b は油圧シリンダ18 a, 18 b内にそれぞれ軸方向に移動自在に設けられ たピストンで、とのピストン20mはスラスト帕 受gcと油圧シリンダ18 aとの間を、ピストン 20 b はスラスト軸受9 d と油圧シリンダ18 b との間をそれぞれ移動する。21日、21日は曲 圧シリンダ218、21 b とピストン20g。 200との間にそれぞれ形成され、かつ油圧シリ ンダ21 a, 21 b に設けられた油圧導入路 19 . 19 1 にそれぞれ連通する加圧室である。 22. 23は油圧シリンダ182. 186かよび ピストン20 = , 20 b にそれぞれ埋設された油 圧偏茂防止用ロリングである。その他の構造は第

问期歯車13,14の値心、そのピッチ円の嵌れ、 ピニオン12の値心およびそのピッチ円の振れな どがある。

また前述の従来例では、塩状はね16 a,16 b のはね削性とロータ4,5 の貫祉により定まる共 版々助数を必ず生ずるので、圧縮機の起動時また は停止時に前記共振々動数およびロータ4,5 の 歯数×回転振 動故、すなわちかみ合い最勤数が合致してロータ 軸方向の振動を生ずる。

本発明は上記欠点を解消し、圧縮機の効率を向上させることを目的とするもので、ギャケーシング内に流体圧シリンダを設け、この流体圧シリンダ内に雌、降ロータの軸端部に収付けたスラスト軸受に作動するピストンを収納し、このピストンに圧力流体を作用させることにより、ロータにガス圧によるスラスト力と同方向のスラスト力を作用させるようにしたことを特徴とするものである。

以下本発明の一與施例を図面について説明する。 第3図および第4図に示す符号のうち第1図およ

1凶かよび第2凶に示す従来例と同一であるから 説明を省略する。

本與施例は上記のような構成からなり、油圧導入路198,19bを経て加圧室218,21bに統入した油圧により、ピストン202,20bは移動されてスラスト軸受9c,9dを左方向(反ロータ側)へそれぞれ押圧する。この場合、ピストン208,20bによるロータ4,5に作用するスラスト力は圧縮機の無負荷時に最も大であり、部分負荷時および全負荷時に至るにしたがつて順次に小さくなるように制御される。

また雌ロータ5側のピストン20日の受圧面積を雌ロータ4側のピストン20日の受圧面積を大きくすることにより、同一曲圧でも同一負荷状態における雌ロータ5に作用するスラスト力を雌ロータ4に作用するスラスト力より大きくなるように制御することが可能である。

本実施例によれば、負荷状態の変化および圧縮 彼の起動から停止までの回転数の変化にもかかわ らず、ほぼ一定のスラスト力をローラに作用させ ることができるから、ロータの軸方问扱動を防止し、かつばねの不使用によりロータの軸方向共振を排除することができる。また曲圧を介して作動するピストンを使用することにより、軸方向扱動に対する成役効果を著しく向上させることができるので、同期歯車、ピニオンなどの偏心をよびピッチ円の扱れに基づくロータの軸方向の振動を防止することができる。

さらにロータが軸方向に移動しないため、雌、 雌ロータ間の傾間かよびロータとケーシングとの 間の軸方向隙間を、ロータの熱変形と加工精度の みを考慮して決定することができるので、スラス ト軸受の隙間を無視することができるから、従来 の圧縮機に比べて前記隙間を大幅に縮小すること ができる。

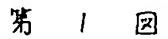
以上説明したように本発明によれば、ロータの 軸方向の最動を防止することにより、スラスト軸 受の旁命を延長させると共に、従来の圧縮機に比 べて雌、雄ロータ間の隙間およびロータとケーシ ング間の軸方向隙間を大幅に縮小することにより、 圧娟機の効率を向上させることができる。

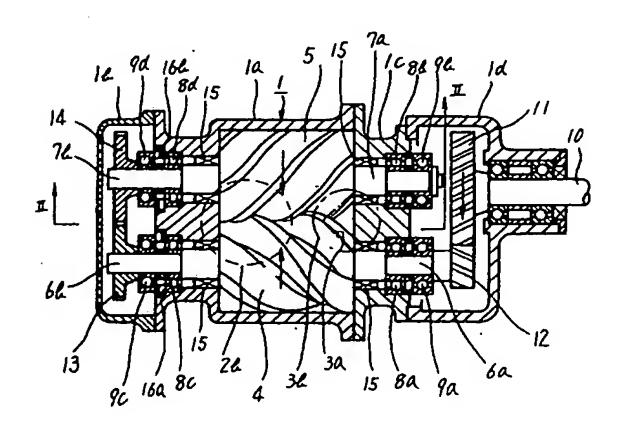
4. 図面の簡単な説明

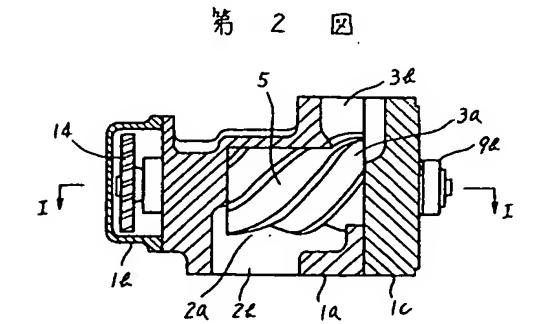
第1図は従来のスクリュー圧超級の積断面図、 第2図は第1図の『一』線における断面図、第3 図は本発明の軸振動装置の一実施例を備えるスク リュー圧超機の積断面図、第4図は同実施例の拡 大詳細図である。

1 b … ギャケーシング、 4 , 5 … ロータ、 6 b , 7 b … ロータ軸、 9 c , 9 d … スラスト軸受、 1 8 a , 1 8 b … 硫体圧シリンダ、 1 9 a , 1 9 b … 圧曲導入路、 2 0 a , 2 0 b … ピストン。

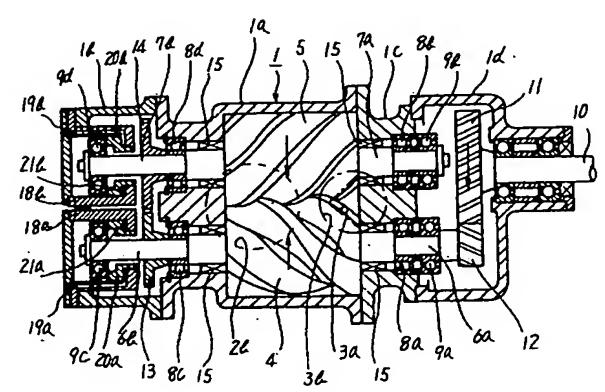
代理人 弁理士 海田利奉







第 3 区



第 4 図

